



■注文型式

BLSHt - 1050 - 3L - SRCH - 15 - 100

ロボット本体 - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - ドライバ - 電源電圧

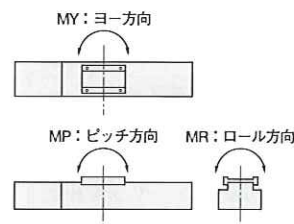
■基本仕様

モータ出力 AC(W)		200	
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	1200	
	垂直仕様	—	
繰り返し位置決め精度 (mm)		±0.08	
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	30	
	垂直仕様	—	
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	—※1	
	垂直仕様	—	
ボールネジリード (mm)	水平仕様	ベルト (24相当)	
	垂直仕様	—	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	150~2050
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	—
	BV	モータ折り曲げ、垂直仕様	—
原点復帰	原点復帰方式	ストローク端検出方式	
		モータ側	標準
		反モータ側	対応不可
標準サイクルタイム	1 kg	0.39	
	[水平/垂直]※2 max kg	0.72	
コントローラ	水平仕様	SRCH-15	

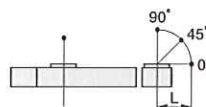
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント daN·m (kgf·m)	MY	MP	MR		
	47	51	48		
動的許容負荷モーメント [水平仕様] (mm)	荷重	角度	0°	45°	90°
	5kg		1951	2172	4252
	10kg		1077	1259	2745
	20kg		571	717	1843
	30kg		396	499	1359

●静的許容負荷モーメント



●動的許容負荷モーメント [水平仕様]



※1 スライダに推力がかかる使用は不可。
 ※2 位置決め完了パラメータ標準時の300mm片道ストローク時の移動時間。(SRCHコントローラ使用時)

